#### Regis PCT/FTS 21 MAR 2005

# 专利合作条约

## **PCT**

国际初步审查报告 (PCT 条约 36 和细则 70)

REC'D	26	JAN	2005
WIPO			PCT

•			No. 1
F请人或代理人的档案号 IEM030012PCT	关于后续行为 参		刃步审查报告的通知" (PCT/IPEA/416 表)
际申请号	国际申请日(日/月/名	E)	优先权日(日/月/年)
PCT/CN03/00806	22.9 月 2003(22	2.09. 2003)	20.9 月 2002(20.09. 2002)
际专利分类(IPC)或者国家分类和			
IPC	7: B63G8/22 ; B63H9/00	; B63H13/00 ; I	B63H16/00
申请人	•	•	
	梁富县	良	•.
1. 本国际初步审查单位已作出国	际初步审查报告并依照名	<b>5</b> 幼第 36 多将	其徒送给由诸人
		10170 00 W.M.	
2. 本报告共计3页,包括扉页。			
			效页、权利要求书修改页和/或附图修改
:	审查单位所作出的更正页	(见 PCT 细则 7	/0.16 和行政规程 60/)。
这些附件共计_4_页	•		
3. 本报告包括关于下列各项的内	容:		
I 🛛 报告的基础			·
Ⅱ □ 优先权			
Ⅲ □ 不作出关于新颖性、	创造性和工业实用性的	意见	. `
IV 🔲 缺乏发明的单一性			
V 🛛 按条约 35(2)关于新	颖性、创造性或工业实用	性的推断性意	见;支持这种意见的引证和解释
VI     引用的某些文件			
VII □ 国际申请中的某些领	夹陷 .		
VIII	<b>意见</b>		
	•		
提交要求书的日期		完成本报告的日	
03.12 月 2003(03.	12.2003)		31.12 月 2004(31.12.2004)
国际初步审查单位名称和地址		受权官员	ole I
IPEA/CN 中国北京市海淀区西土城	数 6 是(100099)		<b>驼</b> 草
大四七5 P/4 及区四工现 传官号。86.10.62019451	(100009)	由迁县州	10 0005427

请号
PCT/CN03/00806

I. 报告的基础				PCI	CN03/00806
1. 关于国际申请中各					
□ 原始提交的					
⊠ 说明书,	第 2-6	页,	医松柏子科		
	第	页,			
	第 <u>1,1a</u>		要求书提交的, 16.7 月 2004(16.07.2		
□ 权利要求,	第		原始提交的,	004)	的信件提交的。
	第		条约第19条修理工	2665/1845年28 pg/	
·	A3	页,	要求书提交的。	久叫(附有说明)	<b>'</b>
   図 附图,	第 <u>T-g</u>	页,	16.7 月 2004(16.07.2)	004)	的信件提交的。
	第_1-2 页	,原始提交的。			即用于延火的。
	第 <u></u> 页,	,随要求书提交	ど的,		
□ 说明书中的				的信件提3	<b>交的。</b>
		<b>万</b>	原始要求提交的,		•
	第		原妇妾求提交的, 随要求书提交的,		İ
	第		超安水中挺义的,		
					的信件提交的。
□ 为本为申际国际申示 为本为申际国际申标 国际国际国际 国际国际 国际 国际 国际 国际 国际 国际 国际 国际 国际	检索布提交的 计数字 的 一种 计数字 的 的 计数字 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的 的	所使用的语言 语言(细则 48 译本所使用的设计。 设和/或原列。 我们等。 我们等。 我们等。 我们等。 我们等。 我们的设计。 我们的设计。 我们的设计。 我们的一个。 我们的一个。 我们的一个。 我们的一个。 我们的一个。 我们的一个。	语言(细则 55.2 和/或: 的序列,本国际初步审 字列表。	55.3)。 查是根据下面的	
A CAMPAN J M I MA	FHJ:			77 77 77 77 77	
□说明书,	第		_页		
□ 权利要求,	第		— 项		
□ 附图,	第页		_ **		
5. 🔲 由于 (某些) 修	改被认为超出了后	<b>从</b> 公正的苹园			
5.	《 K M M M M M M M M M M M M M M M M M M	<b>妇公开</b> 的犯围,	如补充栏所示, 因此本	报告是按照如同	没有修改的情况
* 按照条约第 14 条答复通本报告的附件,因为它位于任何包含这种修改的替	10亿有也否修改(细	则 70.16 和 70.17	7) -	的",这些替换页	可不作为 ·
PCT/IPEA/409 男(笛I栏)/1009	45 a 50		/3 千冰中的附件。		



<u>-</u>	中	请	号

PCT/CN03/00806

٧,	delta des de la lacción de la companya della companya de la compan		., 62103,00000
<u>v.</u>	<b>政条约 35 条(2)关</b>	于新颖性、创造性或工业实用性的推断性意见,支持这种意见的引证	和解释
ı.	意见		
	新颖性(N)	权利要求 1-6	是
		权利要求	
	创造性(IS)	权利要求 1-6	是
		权利要求	
	工业本田県在八	der returns	
	工业实用性(IA)	权利要求 1-6	是
		权利要求	杏
2.	引征和解释 (细则	70.7)	<del></del>
		70.77 PCT33(2)~(4)的规定,因为检索报告和书面意见(PCT/IPEA/40	
中所	公开的现有技术中的	之。 是有教导或清楚地建议使用这些权利要求限定部分的特征。	8) 中所列的对比文件
		2000年,100年,100年,100年,100年,100年,100年,100年	
	•		

### 多方式驱动滑翔潜艇

#### 技术领域

本发明涉及一种用多种方式驱动潜艇前进的新型船艇。背景技术

目前的潜艇按照配备的动力系统区分有核动力潜艇、柴电混合动力潜艇、和燃料电池动力潜艇。这些类型的潜艇的一个共同的特点是必须配备不可再生的能源和动力系统;采用螺旋浆驱动;无法用人力驱动。

本申请人申请的发明名称为《滑翔潜艇》的中国专利申请 ZL 01100006.6 公开了一种靠人力操纵和驱动的主要将往复变化的重力与浮力转换成前进动力的滑翔潜艇。本潜艇在水下采用滑翔翼或螺旋桨驱动的、在水面采用风帆或螺旋桨驱动的。这种滑翔潜艇是由高耐压艇体、艇翼、升降水囊、水箱、升降舵、垂直尾翼、脚踏螺旋浆动力系统、脚踏式排水柱塞缸系统等构成。在潜艇处于水面状态时靠帆翼驱动和踏动螺旋浆驱动。在潜艇处于水下工作状态时,通过改变潜艇的比重使潜艇上浮和下沉,将这种重力与浮力的变化通过艇翼变化成潜艇的前进动力。

由于潜艇主要运行在无氧与高压的水下环境,当潜艇不具有 充足的能量时,无法实现必要的氧气再生循环。所以单纯的依靠人力在水下运动时,该潜艇不具有在水下长时间停留和运动的能力,其运载量也只能是几个人的水平。

由于这种潜艇依靠人力排水以使潜艇从向下滑翔状态进入向上滑翔状态,所以其最大下潜深度受人力能够达到的排水压力限制。当人力能够达到的排水压力小于艇外压力时,艇内水箱的水就无法用人力排出艇外。我们知道,一般人脚的蹬力在能够较长

EM030012PCT



时间出力的情况下,很少能够超过 100 千克。当滑翔潜艇的水箱排水阀的内径面积达到 5 平方厘米时(要保证一定的排水量以保证潜艇的操纵性), 100 千克的蹬力产生平均 20 千克/平方厘米的压强,就是说潜艇这时的最大下潜深度理论上不应该超过 200 米。

目前的常规潜艇,不论其性能多么先进,在其携带的燃料用完之前,必需要回到母港或采用其他方式从外界得到补充,所以其活动半径和最大航程有一定的限度。

本发明的目的是要提供一种具有水下、水面两种工作性能,主要以海上丰富的可反复利用的风能资源为动力的、采用滑翔、风帆、螺旋桨三种驱动方式驱动的、既可以靠机械(风能发电机、柴电一体化、燃料电池等)操纵和驱动,也可以靠人力操纵和驱动的,在水下采用滑翔翼驱动或螺旋桨驱动的、在水面采用风帆驱动或螺旋桨驱动的具有出色的远洋般行能力和可以具有较大的不潜深度的多方式驱动滑翔潜艇。

本发明的目的是这样实现的:这种多方式驱动潜艇是由高耐压艇体、多功能帆翼、升降舵、垂直尾翼、内燃机、发电机、风力发电机、高能蓄电池、燃料电池、脚踏螺旋桨动力系统、潜艇系统、艇内水箱、艇外可变线型升降水气囊、帆翼操纵系统、以及生命支持系统、通信及全球定位系统、声纳系统等构成。其工作原理是:潜艇的艇内水箱和艇外可变线型升降水气囊以及水泵、脚踏式排水柱塞缸及相应的连接阀门是一个封闭系统,通过相应的管路连接起来,构成潜艇的升降控制系统。艇外可变线型升降水气囊是由高强度和高弹性软体材料构成,对称地置于艇体下方的两侧。在潜艇处于水面状态时,水囊内充满了水或气

# 权 利 要 求

一种具有水下、水面两种工作性能,主要以海上丰富的可 1. 反复利用的风能资源为动力的、采用滑翔、风帆、螺旋桨三种驱 动方式驱动的滑翔潜艇,由艇体、升降舵、垂直尾翼、多功能帆 翼、风力发电机、电力驱动系统、人力驱动系统、柴电一体化系 统、潜艇升降系统、以及生命支持系统、通信及全球定位系统、 声纳系统等构成,其特征是:在潜艇的艇外上方设有一个多功能 帆翼(7),在多功能帆翼(7)的中心位置设有一个开孔并且配 有风力发电机(28)的固定装置,在潜艇内设置蓄电池系统(27), 和并接电泵操纵潜艇升降系统(40)以及人力操纵升降系统,当 潜艇处于水面运行或锚泊状态时,多功能帆翼(7)处于风帆工作 状态或风力集聚状态,这时风力发电机(28)工作,为高能蓄电 池系统(27)充电,当要把潜艇从水面运行状态转入水下工作状 态时,将多功能帆翼放下转为艇翼工作状态,打开下潜控制阀 (37)、因为艇外升降水囊(3)内的水的压力在正常情况下始终 比艇内水箱(23)高,所以这时水囊(3)内的水向艇内水箱(23) 流动,水囊(3)收缩,潜艇的的排水体积逐步缩小,潜艇吃水深 度逐步加深, 当体积缩小到比重大于水时, 潜艇就会下沉, 这时 关闭阀门, 拉动升降舵操纵杆, 调整好多功能帆翼(7)和升降舵 (2)的角度,就可以让潜艇成一定的角度向下前方运动,当潜艇 达到安全深度的界限时,操作潜艇的并接电泵操纵潜艇升降系统 (40)工作,通过水箱单向排水阀(35)和单向阀(36),将水 箱(23)内的水排到水囊内(3),这时水囊(3)膨胀,潜艇的 比重逐步下降, 当比重小于水时, 潜艇上浮, 这时调整好升降舵 (2)的角度,就可以让潜艇成一定的角度向上前方运动,直到浮 出水面,如果不使潜艇浮出水面,可以在潜艇到达一定的高度后,

)

\_ 7 \_

EM030012PCT



)

将水囊(3)内的水再排入水箱,重复前一个下潜过程,这样往复排放,使潜艇成之字形在水下前进。

- 2. 根据权利要求 1 所述的多方式驱动滑翔潜艇,其特征是:当潜艇在水面运行时,操纵帆翼升降控制轮(21)和帆翼角度控制轮(20)、通过帆翼升降控制绳(16)和翼角度控制绳(13)将多功能帆翼(7)升起,安装好风力发电机(28),调整好迎风角度,就可以靠风力驱动潜艇前进并且同时为潜艇高能蓄电池系统(27)充电。
- 3. 根据权利要求 1 或 2 所述的多方式驱动滑翔潜艇, 其特征是: 风力发电机 (28) 为多用型, 即可以安装上风扇叶做为风力发电机使用, 也可以在潜艇内由内燃机带动发电, 必要时也可以做为电动机使用。
- 4. 根据权利要求 1 所述的多方式驱动滑翔潜艇,其特征是:在潜艇内同时设有电力驱动系统和人力驱动系统 (22),该系统配有可多人同时独立工作的人力驱动装置,该装置由脚踏轮盘、传动链条、飞轮、正反转转换及离合装置等构成,踏动脚踏轮盘,通过传动链条、飞轮、正反转及离合装置等带动螺旋浆轴进而带动螺旋桨 (8) 旋转,螺旋桨 (8) 旋转产生的推力通过推力轴承 (25)作用到船体,推动潜艇前进。
- 5. 根据权利要求 1 所述的多方式驱动滑翔潜艇,其特征是:当潜艇在水下滑翔前进或在水面靠风帆前进时,可以分别操纵电机或内燃机驱动装置 (24),以加快潜艇的运行速度。
- 6. 根据权利要求 1、3、5 中任一项所述的多方式驱动滑翔潜艇, 其特征是: 该潜艇可以分别或同时设置风力发电系统、燃料电池系统或内燃机动力系统, 在处于水面运行或通气管运行状态时, 配备了内燃机动力系统的潜艇可以用内燃机动力系统驱动潜艇前进和为蓄电池系统充电。